

石川工業高等専門学校 正員 ○西沢辰男
金沢大学 工学部 正員 梶川康男
日本ピーエスコンクリート 富田弘之

1. まえがき

どのような種類の車の車輪が車線上のどの位置を通過するかを知ることは、道路あるいは橋梁という構造物に作用する荷重の大きさとその位置を知ることであり、構造物の設計においてきわめて重要であることは論をまたない。舗装に関していえば、車輪の通過位置分布は、アスファルト舗装のひだら離れ、コンクリート舗装版の疲労設計、冬期のスペックタイヤ、タイヤチャーンによる舗装表層の摩耗の問題に大きく関連するため、その正確な分布状態を把握しておかねばならない。従来これらは測定は、横断歩道橋などの道路を横切る構造物の上から車線上を走行する車を8ミリカムあるいはビデオカメラにて撮影し、その処理を人力によって行うといった方法がとられていた。この方法は、やはり労力を要した測定位置を限られることから、多量のデータを収集するには多くの困難を伴う。今回著者らは、車輪通過位置の測定を簡便にしかもあまり人の手を煩わせないで自動的に見えるシステムを開発したのでここに報告する。

2. 測定システムの概要

今回著者らが開発したシステムは、図1に示すように3つのサブシステムから成る。

スイッチ部は、PCR(加压導電ゴム)をスイッチ素子とした線状感圧センサーを10cm間隔でゴムマットの上に配置したものである。このゴムマットをそのまま車線上を横断する形で舗装の上に置く。このスイッチ部がこのシステムの中の感知部分となる。

回路制御部は、それぞれのスイッチが車輪の通過によって閉じることから生ずる回路の電圧を制御する部分であり、システムの心臓部といつてよい。

データ処理部は、データレコーダーと、マイクロコンピュータから成る。スイッチングによって回路に生ずる電圧は、アナログデータとしてデータレコーダーに時系列でとり込まれ、そのマイクロコンピューターでAD変換を施し、車輪通過位置の計算、車種の判定などとの処理を行う、いわばシステムの頭脳部分である。

3. 測定システムの原理

測定システムの原理はきわめて単純で、要するにどのスイッチが車輪によって踏まれたかがわかれれば、その車輪の通過位置を知ることができます。ただこの単純なことが、著者らのような電気回路に門外漢はものには存外難しく、誤りや誤謬の結果図2のようない回路になってしまった。図中の定電流回路は、どのスイッチが閉じても常に電流を一定に保つようにするためのものである。このことで、スイッチが閉じるにつれて生ずる電圧とスイッチの位置を比例関係に保つことができる。それ故にスイッチの抵抗に直列につながれていたダイオードは、電流

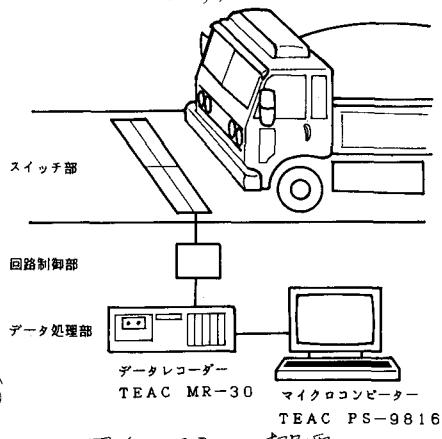


図1 システムの概要

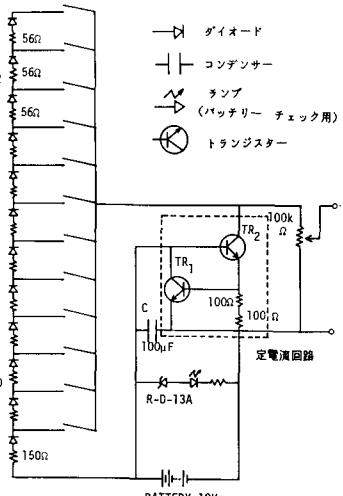


図2 測定システムの回路

の逆流を防ぐためのものである。

この回路による車輪通過位置の測定原理が図3に示されている。スイッチはゴムマット上に10cm間隔で12枚配置されており、それぞれのスイッチが開閉することによって生ずる電圧レベルは図に示されているように、スイッチの位置に比例する。回路の性質上、複数のスイッチが開閉してもその中の一番高い電圧が発生することになるため、1つのスイッチ群にセンサ感知されることはタイヤの一方の端の位置のみである。そこで同様のスイッチ群を逆方向にもう1つ配置して、他の方のタイヤの端を感知する事により、タイヤの幅およびその中心位置を求めることができる。それぞれのスイッチ群のアナログデータはデータレコーダーの1チャンネルに記録される。同様の2つのスイッチ群をもう1組か2組方向に並べて車線をカバーすることによって車輪の間隔を知ることができます。それでは、スイッチ群のアナログデータはその場でデータレコーダーに記録され、そのデータは研究室に持ち帰り、マイクロコンピューターによりA/D変換を施して、車輪通過位置、タイヤ幅、車輪間隔を求める。さらにこれらのデータから車種別判定を行う。車種は、小型、中型、大型の3種に大別した。その判定基準は表1に示す通りとした。

4. 測定結果の例

本システムはまだ検証したばかりであるため、実際に測定レコードは少ないが、その1例を図4に示した。測定した道路は、一方通行車線の比較的車線幅が狭い、金沢市内の地方道である。車線幅が狭いため、大型車が集中した位置を通行していることがわかる。

参考文献

1) 笠原篤，“舗装における車両の車輪通過位置分布に関する研究”，第38回土木学会年次学術講演会講演概要集

表1 車種別判定基準

| | タイヤ幅 | タイヤ中心間距離 | 車輪数 |
|-----|---------|-----------|-----|
| 小型車 | 20cm以下 | 150cm以下 | 2 |
| 中型車 | 20~30cm | 150~180cm | 2 |
| 大型車 | 40cm以上 | 180cm以上 | 3 |

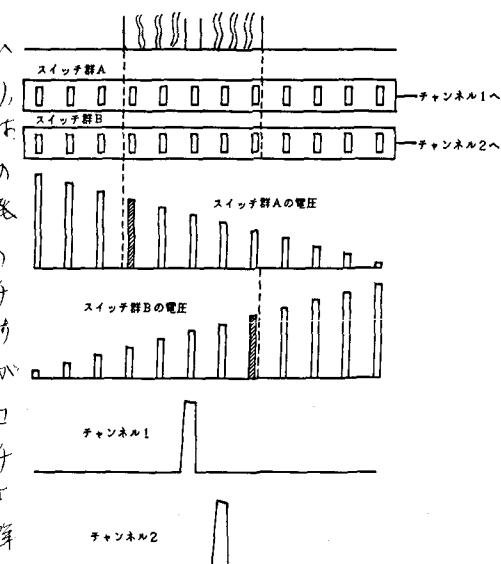


図3 測定システムの原理

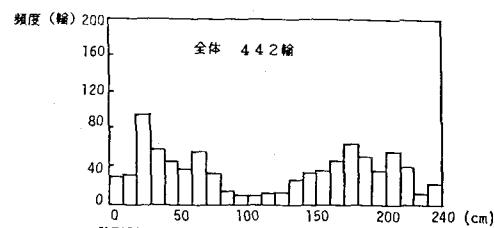
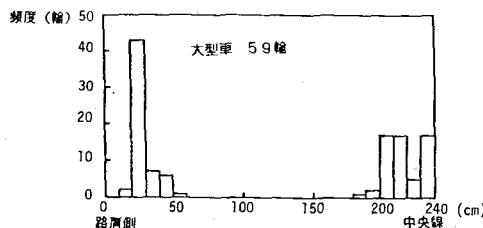
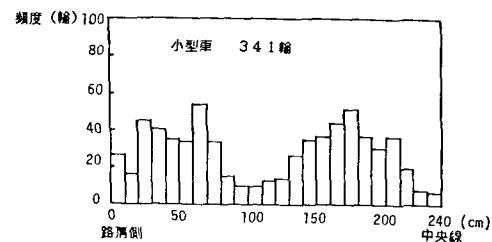
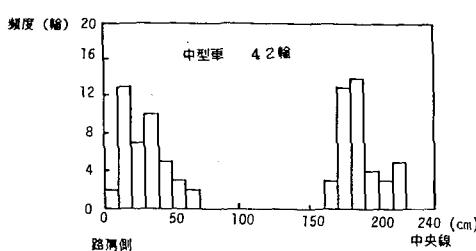


図4 本システムによる車輪通過位置の測定結果